Paper ID: xxxx

Application of reinforcement learning in mechatronic systems

First-Name Last-Name1, First-Name Last-Name2, First-Name Last-Name3

- 1 Affiliation, E-mail:
- 2 Affiliation, E-mail:
- 3 Affiliation, E-mail:
- *Corresponding E-mail:

Abstract:本文目的是將相同的訓練算法能在 2D 環境上進行訓練和使用,將相同演算法套用到 3D 模擬環境進行訓練與使用,以驗證算法若將既有機電系統簡化成 2D 所測試的算法套用到 3D 模擬環境的可行性。將實體冰球機的機電系統簡化後導入 CoppeliaSim 模擬環境透過 Remote API 控制環境中的冰球機移動,OpenCV 來處理影像提供強化學習訓練和訓練後實際控制的輸入,強化學習訓練利用 OpenAI Gym的 Pong Game 測試適合的訓練參數,再將算法套用到 CoppeliaSim 的場景中進行訓練。

Keywords: 類神經網路、強化學習、CoppeliaSim、OpenAI Gym

Introduction

本文目的是將相同的訓練算法能在 2D 環境上進行訓練和使用,將相同演算法套用到 3D 模擬環境進行訓練與使用,以驗證算法若將既有機電系統簡化成 2D 所測試的算法套用到 3D 模擬環境的可行性。將實體冰球機的機電系統簡化後導入 CoppeliaSim 模擬環境透過 Remote API 控制環境中的冰球機移動,OpenCV 來處理影像提供強化學習訓練和訓練後實際控制的輸入,強化學習訓練利用 OpenAI Gym 的 Pong Game 測試適合的訓練參數,再將算法套用到 CoppeliaSim 的場景中進行訓練。



Figure 1: 實體的冰球機

Literature Review

Paper ID: xxxx

Atari Video Computer System 是 Atari Inc. 在 1977 年 9 月 11 日發行的一款家用遊戲機,直到 1982 年更名為 Atari 2600, Pong 是第一個主要發行的遊戲。OpenAI 是一個人工智慧研究實驗室,研究著重於強化學習,Gym 具有多種不同的環境,並以標準化定義環境,其中包括 Atari 2600 的遊戲、Classic control、Box2D 等環境供機器學習訓練使用。

冰球機與 Pong 都是透過玩家的眼睛觀察球的移動並透過操控擊錘進行攻擊與防守,並依照對手的 球路來採取不同的策略。強化學習的訓練是透過影像處理,將擊錘及球的位置過濾出來,比較兩幀間擊 錘與球的移動,透過強化學習判斷擊錘的移動,進行訓練。

設計流程

設計流程分為簡化模、型機器學習訓練、模擬環境訓練。

簡化模型將冰球機簡化成一個自由度,簡化後與 Pong 的操控相同,並分別透過 2D 遊戲 Pong-v0 與 3D 模擬環境 CoppilaSim 供強化學習訓練。

機器學習訓練透過影像處理,過濾出擊錘與球,並將兩幀影像進行比較,透過調整環境參數與決策 參數的權重,環境參數使用 ReLU Function 進行優化,決策參數則是透過 Log probability 和 Softmax 進行運算並在每局結束後透過 back-propgation 修正與更新偏差,藉由不斷的學習持續進步。

模擬環境訓練在 CoppilaSim 中,抓取場景中的攝影機,